# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

04-245503

(43)Date of publication of application: 02.09.1992

(51)Int.CI.

G05B 19/403 G05B 19/405

(21)Application number: 03-031540

(71)Applicant: YAMAZAKI MAZAK CORP

(22)Date of filing:

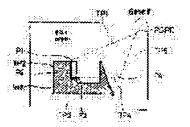
31.01.1991

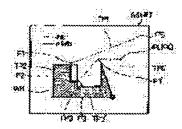
(72)Inventor: FUNABASHI HIDETO

# (54) EDITING DEVICE FOR MACHINING PROGRAM

# (57) Abstract:

PURPOSE: To shorten the editing time of a machining program by deciding the corrected part of the program and at the same time pointing a desired position where a new tool path is set so as to add an operating instruction code to the corrected part of the program. CONSTITUTION: The corrected part of a machining program is decided when the tool paths TP1-TP3 existing right before a tool path TP4 that has the interference with a work shape WK are shown on a graphic display device 6. In addition, a desired position P3' where a new tool path TP3' is set is pointed on the device 6 with an added bypass point PL. Thus an operating instruction code to be added to the machining program is produced and then added to the corrected part of the machining program. As a result, the editing time of the machining program is shortened.





# **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

FΙ

(11)特許出願公開番号

特開平4-245503

(43)公開日 平成4年(1992)9月2日

(51) Int,Cl,3

識別記号

庁内整理番号

技術表示簡所

G 0 5 B 19/403

H 9064-3H

C 9064-3H

19/405

Q 9064-3H

審査請求 未請求 請求項の数2(全10頁)

(21)出願番号

(22)出願日

12 15

特願平3-31540

11 MAC 1-0 01040

平成 3

平成3年(1991)1月31日

(71)出願人 000114787

ヤマザキマザツク株式会社

愛知県丹羽郡大口町大字小口字乗船1番地

(72)発明者 船橋 秀人

愛知県丹羽郡大口町大字小口字乗船1番地 ヤマザキマザツク株式会社本社工場内

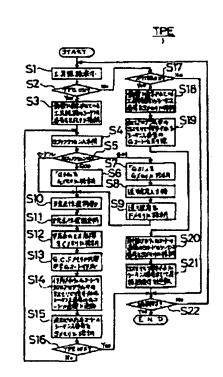
(74)代理人 弁理士 相田 伸二 (外1名)

# (54)【発明の名称】 加工プログラム編集装置

## (57)【要約】

【構成】図形表示装置に最後に図示されている工具経路に基づいて加工プログラムの修正すべき部分を判定する(S3又はS18)。図形表示装置に図示されている刃先点の位置に基づいてGコードを作成する(S12、S13)。加工プログラムの所定の部分にGコードを追加する(S14)。加工プログラムの所定の部分のGコードを削除する(S19)。

【効果】オペレータが図形表示装置に図示されている工具経路および/または刃先点を操作するだけで、加工プログラムに対してGコードを追加または削除できる。



1

### 【整理番号】

#### 901118

## 【特許請求の範囲】

【請求項1】図形表示装置を有し、前記図形表示装置 に、ワーク形状を図示するワーク形状図示手段を設け、 ワーク形状が図示されている前記図形表示装置に、加工 プログラム中に格納された各動作命令コードに基づい て、工具経路を当該加工プログラムの実行順序に従って 逐次図示する工具経路図示手段を設け、前記図形表示装 置に図示されている工具経路の中で最後に図示された工 具経路に対応する動作命令コードの前記加工プログラム 中の実行位置を判定する実行位置判定手段を設け、ワー ク形状と工具経路が図示されている前記図形表示装置の 所望の位置に、追加経由点を図示する経由点指示手段を 設け、前記図形表示装置に図示されている追加経由点の 座標を判定する経由点座標判定手段を設け、前記経由点 座標判定手段によって判定された追加経由点の座標に基 づいて動作命令コードを作成 し、当該動作命令コード を、前記実行位置判定手段によって判定された実行位置 の動作命令コードの直後に追加する形で、前記加工プロ グラム中に格納する動作命令コード追加手段を設けて構 成した加工プログラム編集装置。

【請求項2】前記加工プログラム中の前記実行位置判定 手段によって判定された実行位置に格納されている動作 命令コードを削除する動作命令コード削除手段を設けて 構成した請求項1記載の加工プログラム編集装置。

### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、数値制御工作機械において使用される加工プログラムの編集装置に関する。

# [0002]

【従来の技術】従来、数値制御工作機械において実際の加工を行うのに先立って、使用される加工プログラムに指示された工具経路(刃先経路)とワークをCRT表示装置等に図示することによって、当該加工プログラムが正しく作成されているか否かをプログラマ等がチェックしている。そして、工具経路のチェックによって、工具とワークが干渉する工具経路や無駄な工具経路が発見されると、プログラマ等は、当該加工プログラム中の対応する所定のシーケンス番号の動作命令コードを変更して、加工プログラムを正しく修正している。

#### [0003]

【発明が解決しようとする課題】加工プログラムを修正するに際して、CRT表示装置が工具経路チェック画面からプログラム作成画面に切り換えられるので、プログラマ等は、加工プログラム上の対応する(変更する)部分を捜すために、工具とワークが干渉する工具経路や無駄な工具経路を記憶しておかねばならい。また、プログラマ等は、加工プログラム上の変更する部分の動作命令コードを作成するために、工具とワークの干渉を回避できる工具経路の座標を計算しなければならない。更に、

加工プログラムが修正されると、CRT表示装置をプログラム作成画面から再び工具経路チェック画面に切り換えて、修正された加工プログラムに関して、工具経路等を新ためてCRT表示装置等に図示して、加工プログラムの修正が正しく行われたか否かをチェックしなけらばならないので、煩雑であった。

【0004】本発明は、上記事情に鑑み、加工プログラムの修正を容易に行うことが出来る加工プログラム編集 装置を提供することを目的とする。

#### 0 [0005]

【課題を解決するための手段】本発明は、図形表示装置 (6)を有し、前記図形表示装置(6)に、ワーク形状 (WK) を図示するワーク形状図示手段 (10) を設 け、ワーク形状 (WK) が図示されている前記図形表示 装置(6)に、加工プログラム(PRO)中に格納され た各動作命令コード (GCD) に基づいて、工具経路 (TP) を当該加工プログラム (PRO) の実行順序に 従って逐次図示する工具経路図示手段(11)を設け、 前記図形表示装置(6)に図示されている工具経路(T P)の中で最後に図示された工具経路(TP)に対応す る動作命令コード(GCD)の前記加工プログラム(P RO)中の実行位置(SN)を判定する実行位置判定手 段(12)を設け、ワーク形状(WK)と工具経路(T P) が図示されている前記図形表示装置 (6) の所望の 位置(P3′)に、追加経由点(PL)を図示する経由 点指示手段(90、9p、9q、9r、15)を設け、 前記図形表示装置 (6) に図示されている追加経由点 (PL)の座標(CD3')を判定する経由点座標判定 手段(16)を設け、前記経由点座標判定手段(16) 30 によって判定された追加経由点 (PL) の座標 (CD 3 ′ ) に基づいて動作命令コード (GCD 3 ′ ) を作成 し、当該動作命令コード(GCD3')を、前記実行位 置判定手段によって判定された実行位置 (SN3) の動 作命令コード (GCD3) の直後に追加する形で、前記 加工プログラム (PRO1) 中に格納する動作命令コー ド追加手段(22)を設けて構成される。

【0006】また、本発明は、加工プログラム(PRO 2)中の前記実行位置判定手段(12)によって判定された実行位置(SN4)に格納されている動作命令コード(GCD4)を削除する動作命令コード削除手段(23)を設けて構成される。

【0007】なお、() 内の番号等は、図面における 対応する要素を示す、便宜的なものであり、従って、本 記述は図面上の記載に限定拘束されるものではない。以 下の「作用」の欄についても同様である。

#### [0008]

【作用】上記した構成により、ワーク形状 (WK) と干渉する工具経路 (TP4) の直前までの工具経路 (TP1、TP2、TP3) を図形表示装置 (6) 上に図示さ が せることによって、加工プログラム (PRO1) の修正

すべき部分が判定され、更に、新たに工具経路(TP 3′)を設定したい位置(P3′)を図形表示装置 (6) 上で追加経由点 (PL) によって指示することに よって、加工プログラム(PRO1)に追加すべき動作 命令コード(GCD3′)が作成され、当該動作命令コ ード(GCD31)が加工プログラム(PRO1)の前 記修正すべき部分に追加されるように作用する。

【0009】また、無駄な工具経路 (TP4') までの 工具経路(TP1、TP2、TP3、TP3′、TP 4′)を図形表示装置(6)上に図示させることによっ て、加工プログラム (PRO2) 中の無駄な動作命令コ ード(GCD4)が格納されている実行位置(SN4) が判定され、当該実行位置(SN4)の動作命令コード (GCD4) が削除されるように作用する。

[0010]

【実施例】以下、図面に基づき、本発明の実施例を説明 する。図1は、本発明による加工プログラム編集装置の 一実施例を示す制御ブロック図、図2は、図1に示す加 エプログラム編集装置の入力装置を示す図、図3は、工 具経路編集プログラムを示すフローチャート、図4は、 加工プログラムの一例を示す図、図5は、表示装置上 に、図4に示す加工プログラムに関して、全ての工具経 路を図示した状態を示す図、図6は、表示装置上に、図 4に示す加工プログラムに関して、工具とワークが干渉 する工具経路の直前までの工具経路を図示した状態を示 す図、図7は、表示装置上で、図6に示す状態から、工 具とワークの干渉を回避し得る追加経由点を設定する様 子を示す図、図8は、表示装置上に、図9に示す加工プ ログラムに関して、全ての工具経路を図示した状態を示 す図、図9は、図4に示す加工プログラムに、工具とワ 30 一クの干渉を回避し得る動作命令コードが追加された、 加工プログラムを示す図、図10は、表示装置上に、図 9に示す加工プログラムに関して、無駄な工具経路まで の工具経路を図示した状態を示す図、図11は、表示装 置上で、図10に示す状態から、無駄な工具経路を消去 した状態を示す図、図12は、表示装置上に、図13に 示す加工プログラムに関して、全ての工具経路を図示し た状態を示す図、図13は、図9に示す加工プログラム から、無駄な動作命令コードが削除された、加工プログ ラムを示す図である。

【0011】本発明による加工プログラム編集装置1 は、図1に示すように、主制御部2を有しており、主制 御部2には、パス線3を介して、表示制御部5、入力制 御部7、ワーク形状表示演算部10、工具経路表示演算 部11、シーケンス番号判定部12、シーケンス番号メ モリ13、刃先点表示制御部15、刃先点座標判定部1 6、刃先点座標メモリ17、Gファンクション判定部1 9、Gファンクションメモリ20、送り速度メモリ2 1、Gコード作成挿入部22、Gコード消去部23、加

6等が接続されている。表示制御部5には、CRT表示 装置6が接続されており、入力制御部7には、キーボー ド、タッチスイッチ等の入力装置 9 が接続されている。 そして、入力装置9には、図2に示すように、工具経路 チェックキー9a、9b、9c、9d、編集モードキー 9 e、9 f、9 g、送り選択キー 9 h、9 i、9 j、送 り速度設定キー9 k、移動倍率モード選択キー91、9 m、9n、カーソルキー9o、9p、9q、9r、設定 キー9 s 等が設けられている。

4

- 【0012】加工プログラム編集装置1は以上のような 構成を有するので、工具経路チェックに際して、主制御 部2は、システムプログラムメモリ26から図3に示す。 工具経路編集プログラムTPEを読み出し、当該工具経 路編集プログラムTPEに基づいて、以下のようにし て、加工プログラムPRO(尚、本明細書において、複 数の加工プログラムを包括的に示す場合または複数の加 エプログラムの内の任意の加工プログラムを示す場合に は符号PROのみを使用し、複数の加工プログラムの内 の特定の加工プログラムを示す場合には符号PRO1、 PRO2、PRO3等の符号PROの末尾に所定の数字 等が付加された符号を使用する。GコードGCD、GC D1、工具経路TP、TP4、シーケンス番号SN、S N3、点P、P3′等についても同様である。) の編集 を行う。まず、図3ステップS1において、主制御部2 は、加工プログラムメモリ25から加工プログラムPR 〇を読み出して、表示制御部5、ワーク形状表示演算部 10、工具経路表示演算部11を介して、当該加工プロ グラムPROに関するワーク形状WK、工具経路TPを CRT表示装置6上に図示する。即ち、ワーク形状表示 演算部10は、加工プログラムPRO中に格納されてい る素材長さ、素材半径等の加工情報に基づいてワーク形 状WKを算出して、当該ワーク形状WKを、表示制御部 5を介して、CRT表示装置6上に図示する。また、エ 具経路表示演算部11は、加工プログラムPROに格納 されているGコードGCDに基づいて、各GコードGC Dに指示された座標を終点Pとする工具経路TPを算出 して、表示制御部5を介して、当該工具経路TPを、既 にワーク形状WKが図示されているCRT表示装置6上 に図示する。
- 【0013】図4に示す加工プログラムPRO1に関し ては、図5に示すように、ワーク形状WK、工具経路T PがCRT表示装置6上に図示される(尚、図中斜線部 分はワーク形状を示す)。この際、加工プログラムPR O1のGコードGCD1に指示された座標「X62.Z -70. 」はCRT表示装置6上に図示された工具経路 TP1の終点(工具経路TP2の始点)P1に対応して おり、GコードGCD2の座標「X30.」、Gコード GCD3の座標「Z-58.」、GコードGCD4の座 標「Z 1 2. 」、GコードGCD 5 の座標「U 0. W エプログラムメモリ25、システムプログラムメモリ2 50 0.」は、それぞれ、工具経路TP2の終点(工具経路

-5

TP3の始点) P2、工具経路TP3の終点(工具経路 TP4の始点) P3、工具経路TP4の終点(工具経路 TP5の始点) P4、工具経路TP5の終点PEに対応 している。工具経路TPをCRT表示装置6上に図示す るに際して、オペレータ (プログラマ等)によって図2 に示す入力装置9の工具経路チェックキー9a (チェッ ク連続キー)が押された場合、工具経路表示演算部11 は、一連の工具経路TP1、TP2、TP3、TP4、 TP5を、連続して、加工プログラムPROIのシーケ ンス番号SN通りの順序でCRT表示装置6に図示して 10 行く。また、オペレータによって工具経路チェックキー 9 b (チェックステップキー) が押された場合、工具経 路表示演算部11は、一連の工具経路TP1、TP2、 TP3、TP4、TPSを、当該工具経路チェックキー 9 bが1回押される毎にシーケンス番号SNを1つだけ 進める形で、1ステップ毎に、加工プログラムPRO1 のシーケンス番号SN通りの順序で図示して行く。ま た、オペレータによって工具経路チェックキー9 c (チ ェック逆転連続キー) が押された場合、工具経路表示演 **算部11は、既にCRT表示装置6に図示されている工** 具経路TP5、TP4、TP3、TP2、TP1を、連 続して、加工プログラムPRO1のシーケンス番号SN と逆の順序で消去して行く。また、オペレータによって 工具経路チェックキー9d (チェック逆転ステップキ 一) が押された場合、工具経路表示演算部11は、既に CRT表示装置 6に図示されている工具経路TP5、T P4、TP3、TP2、TP1を、当該工具経路チェッ クキー9 dが1回押される毎にシーケンス番号SNを1 つだけ戻す形で、1ステップ毎に、加工プログラムPR O1のシーケンス番号SNと逆の順序で消去して行く。 【0014】こうして、加工プログラムPRO1に基づ いてCRT表示装置6に図示されたワーク形状WKと工 具経路TPを見て、オペレータは、加工プログラムPR 〇1が正しく作成されているか否かをチェックする。そ して、オペレータは、図5に示すように工具経路TP4 がワーク形状WKと干渉していることを発見すると、図 2に示す入力装置9の工具経路チェックキー9b、9d を適宜操作して、図6に示すように、干渉が発見された 工具経路TP4の直前までの工具経路TP1、TP2、 TP3をCRT表示装置6に図示させる。尚、上述のよ うに加工プログラムPR〇の途中までの工具経路TPが CRT表示装置 6 に図示されている際には、刃先点表示 制御部15は、CRT表示装置6の現在図示されている 工具経路TPの内の最後に図示された工具経路TPの終 点Pの位置に、刃先点PLを表示制御部5を介して図示 する。即ち、上述の場合には、CRT表示装置6の最後 に図示されている工具経路TP3の終点P3の位置に、 刃先点PLが図示される。

【0.0.1.5】そして、オペレータは、工具経路TP.4をは、図.7に示すように、上述の刃先点PLをCRT表示変更するために、SC2に示す入力装置SC0の編集モードキSC0 装置SC1と適宜移動させる。この際、オペレータによっ

ー9 e (TPE有効キー)を押す。オペレータによって 入力装置 9 の編集モードキー 9 e が押されると、図 3 ス テップ S 2 からステップ S 3 に入り、シーケンス番号判 定部 1 2 は、CRT表示装置 6 に現在図示されている工 具経路TPの内の最後に図示された工具経路TP 3 に対 応するGコードGCD 3 のシーケンス番号 S N 3 を判定

6

応するGコードGCD3のシーケンス番号SN3を判定し、シーケンス番号SN3として判定された「07」をシーケンス番号メモリ13に格納する。そして、図3ステップS3からステップS4に入る。

【0016】次に、オペレータは、図2に示す入力装置 9の3個の送り選択キー9h、9i、9jの内、ワーク との干渉を回避するのが目的であるので、早送りを指示 する送り選択キー9 i (G00キー)を選択して押す。 オペレータによって図2に示す入力装置9の何れかの送 り選択キー9h、9i、9」が押されると、図3ステッ プS4からステップS5に入り、Gファンクション判定 部19は、何れの送り選択キー9h、9i、9jが押さ れたかを判定する。そして、この場合は、早送りを指示 する送り選択キー91が押されているので、図3ステッ プS5からステップS6へ入り、Gファンクション判定 部19は、GファンクションGF3′として「G00」 をGファンクションメモリ(以下、Gメモリという。) 20に格納する。そして、図3ステップS6からステッ プS10へ入る。尚、モーダル情報を作示する送り選択 キー9 h (モーダルキー) が押された場合は、何もせず に、図3ステップS5からステップS10へ入る。ま た、切削送りを指示する送り選択キー9 j (G01キ 一)が押された場合は、図3ステップS5からステップ Sィへ入り、Gファンクション判定部19は、Gファン クションGFとして「GO1」をGメモリ20に格納す る。そして、図3ステップS7からステップS8へ入 り、オペレータによって入力装置9の送り速度設定キー 9 k (Fキー) が押され、更に、送り速度設定値が入力 されると、図3ステップS8からステップS9へ入り、 Gファンクション判定部19は、入力された送り速度設 定値Fを送り速度メモリ(以下、Fメモリという。) 2 1に格納する。そして、図3ステップS9からステップ S10へ入る。

【0017】次に、オペレータは、入力装置9の移動倍率モード選択キー91、9m、9n及びカーソルキー90、9p、9q、9rを適宜操作して、CRT表示装置6上に前述のように図示されている刃先点PLを、図7に示すように、同時にCRT表示装置6に図示されているワーク形状WKを考慮しながら、ワーク形状WKと工具経路TPの干渉を回避できる位置まで移動させる。即ち、図3ステップS10、11において、オペレータによって図2に示す入力装置9のカーソルキー90、9p、9q、9rが操作されると、刃先点表示制御部15は、図7に示すように、上述の刃先点PLをCRT表示特票6トを適宜移動させる。この際、オペレータによっ

て入力装置9の移動倍率モード選択キー91 (100倍 モードキー) が押された場合には、刃先点表示制御部1 5は、カーソルキー90、9p、9q、9rが1回押さ れると、 $100\mu$ に相当する距離だけ刃先点PLをCRT表示装置6上で移動させ、カーソルキー90、9p、 9 Q、 9 rが押し続けられると、連続的に刀先点Pしを CRT表示装置 6 上で移動させる。同様に、移動倍率モ ード選択キー9m(10倍モードキー)が押された場合。 には、刃先点表示制御部15は、10μに相当する距離 ずつ刃先点PLをCRT表示装置6上で移動させ、移動 10 倍率モード選択キー9 n (1倍モードキー) が押された 場合には、刃先点表示制御部15は、1μに相当する距 離ずつ刃先点PLをCRT表示装置6上で移動させる。

【0018】そして、CRT表示装置6上で刃先点PL を適切な点P3′の位置に移動させると、オペレータ は、図2に示す入力装置9の設定キー9sを押す。オペ レータによって入力装置 9の設定キー9 s が押される と、図3ステップS11からステップS12に入り、刃 先点座標判定部16は、CRT表示装置6に現在図示さ れている刃先点PL(点P3´)のXZ座標CD3´を 20 判定し、XZ座標CD3′として判定された「X70. Z-25.」を刃先点座標メモリ(以下、Cメモリとい う。) 17に格納する。

【0019】次に、図3ステップS13において、Gコ ード作成挿入部22は、Gメモリ20にGファンクショ ンGF3′として格納されている「G00」と、Cメモ リ17に刃先点PLのX2座標CD3′として格納され ている「X70. Z-25.」を、読み出して合成し、 新たなGコードGCD3′として「G00X70、Z-25. 」を作成する。この場合は、Fメモリ21の内容 は使用されない。尚、Gメモリ20に格納されているG ファンクションG Fが切削送りを示す「G O 1」である 場合には、Gコード作成挿入部22は、Gメモリ20中 のGファンクションGFとCメモリ17中のX2座標C DとFメモリ21中の送り速度設定値Fを合成して、新 たなGコードGCDを作成する。また、ステップS5に おいて、送り選択キー9h(モーダルキー)が押された 場合には、Gコード作成挿入部22は、Gメモリ17中 のXZ座標CDに基づいて、GファンクションGFの含 まれていないXZ座標CDのみのGコードGCDを作成 40 する。即ち、送り選択キー9h(モーダルキー)が押さ れた場合には、Gメモリ20、Fメモリ21の内容は使 用されない。そして、図3ステップS14において、G コード作成挿入部22は、Sメモリ13中にシーケンス 番号SN3として格納されている 「0.7」を読み出し て、図4に示す加工プログラムPRO1中の当該シーケ ンス番号SN3「07」のGコードGCD3の次に、新 たに作成されたGコードGCD3个を追加して、加工プ ログラムPRO1を図9に示す加工プログラムPRO2 に修正する。即ち、加エプログラムPRO2において 50 . $\Gamma$  表示装置 6 に図示された加工プログラムPRO2のエ

は、GコードGCD3とGコードGCD4の間に、新た に作成されたGコードGCD3′が挿入された形とな る。また、Gコード作成挿入部22は、修正された加工 プログラムPRO1の、従ってPRO2のシーケンス番 号SNを降順に図9に示すように編集し直す形で更新す る。そして、当該加工プログラムPRO2は、加工プロ グラムPRO1に代わって、加工プログラムメモリ25 に格納される。

【0020】また、図3ステップS15において、シー ケンス番号判定部12は、新たに追加されたGコードG CD3′のシーケンス番号SN3′として「08」を、 Sメモリ13に格納する。そして、オペレータによって 図2に示す入力装置9の編集モードキー9f (TPE終 了キー) が押されるまで、図3ステップS4からステッ プS16までを繰返して、加工プログラムPROの修正 を行う。

【0021】図3ステップS16において、オペレータ によって入力装置9の編集モードキー9 fが押される と、ステップS22に入り、加工プログラムPR〇の編 集が未だ終了していない場合には、ステップ51に戻 る。すると、上述の修正された加工プログラムPRO2 に基づく工具経路TPが、図8に示すようにCRT表示 装置6に図示される。そして、加工プログラムPRO2 に基づく工具経路TPにおいては、GコードGCD3′ (点P3′) が追加されたことによって、図5に示す (前の加工プログラムPRO1に基づく) 工具経路TP 4 (始点P3、終点P4) が、図8に示すように、工具 経路TP3′(始点P3、終点P3′)と工具経路TP 4′ (始点P3′、終点P4′)に変更され、ワーク形 状WK(ワーク)との干渉が回避されている。尚、Gコ ードGCD3′の追加に伴って、GコードGCD4によ り指示される経由点は、点P4から点P4′に変更され る。従って、工具経路チェック中にワーク形状WKと干 渉する工具経路TP4が発見された場合に、オペレータ は、CRT表示装置6の画面を切り換えることなく加工 プログラムPRO1の編集が行えるので、オペレータ は、修正すべき工具経路TP4を覚えておく必要もな く、新たな工具経路TP3′の終点P3′のXZ座標C D3´を計算する必要もないので、加工プログラムPR 〇1の編集が容易になり、編集時間を短縮することが出

【0022】こうして、加工プログラムPRO1を修正 して加工プログラムPRO2とすることによってワーク 形状WKと工具経路TPの干渉を回避することが出来た が、修正された当該加工プログラムPRO2には、図8 に示すように無駄な工具経路TP4′、TP5′が含ま れているので、以下のようにして、加工プログラムPR 〇2の当該工具経路TP4′、TP5′に対応する部分 を更に修正する。オペレータは、図8に示すようにCR 具経路TPをチェックして、工具経路TP4′、TP5′が無駄であると判断すると、図2に示す入力装置9の工具経路チェックキー9b、9dを適宜操作して、図

10に示すように、無駄な工具経路TP4'までをCR T表示装置6に図示させる。

【0023】そして、オペレータは、工具経路TP

4′、TP5′を変更するために、図2に示す入力装置 9の編集モードキー9g(ムダバス消去キー)を押す。

オペレータによって入力装置9の編集モードキー9gが押されると、図3ステップS2、S17からステップS18に入り、シーケンス番号判定部12は、CRT表示装置6に現在図示されている工具経路TPの内の最後に

図示された工具経路TP4′に対応するGコードGCD 4のシーケンス番号SN4を判定し、シーケンス番号S

4のシーケン人番号SN4を刊定し、シーケン人番号SN4として判定された「09」をSメモリ13に格納する。

【0024】そして、図3ステップS19において、Gコード消去部23は、Sメモリ13中にシーケンス番号SN4として格納されている「09」を読み出して、図9に示す加工プログラムPRO2中の当該シーケンス番号SN4「09」のGコードGCD4を削除して、加工プログラムPRO2を図13に示す加工プログラムPRO3に修正する。即ち、修正された加工プログラムPRO3においては、GコードGCD3 とGコードGCD5の間にあったGコードGCD4が削除された形となる。また、Gコード消去部23は、修正された加工プログラムPRO2の、従ってPRO3のシーケンス番号SNを降順に図13に示すように編集し直す形で更新する。そして、当該加工プログラムPRO3は、加工プログラムPRO2に代わって、加工プログラムメモリ25に格納される。

【0025】また、図3ステップS20においで、シーケンス番号判定部12は、削除されたGコードGCD4の直前のGコードGCD3、のシーケンス番号SN3、として「08」を、Sメモリ13に格納する。そして、図3ステップS21において、工具経路表示演算部11は、Sメモリ13中にシーケンス番号SN3、として格納されている「08」を読み出して、CRT表示装置6に図示されている工具経路TPを、図11に示すように、当該シーケンス番号SN3、「08」のGコードGCD3、に対応する工具経路TP3、まで戻す。即ち、削除されたGコードGCD4に対応する工具経路TP4、が、CRT表示装置6上において消去される。

(. );

に示す(前の加工プログラムPRO2に基づく)工具経路TP4′(始点P3′、終点P4′)と工具経路TP5′(始点P4′、終点PE)が、図12に示すように、工具経路TP5″(始点P3′、終点PE)に変更され、無駄な工具経路TPが排除されている。従って、工具経路チェック中に無駄な工具経路TP4′、TP5′が発見された場合にCRT表示装置6の画面を切り換えることなく加工プログラムPRO2の編集が行えるので、オペレータは、修正すべき工具経路TP4′を覚える必要がなく、加工プログラムPRO2の編集が容易になり、編集時間を短縮することが出来る。

10

#### [0027]

【発明の効果】以上、説明したように、本発明によれ ば、CRT表示装置6等の図形表示装置を有し、前記図 形表示装置に、ワーク形状WKを図示するワーク形状表 示演算部10等のワーク形状図示手段を設け、ワーク形 状WKが図示されている前記図形表示装置に、加工プロ グラムPRO中に格納されたGコードGCD等の各動作 命令コードに基づいて、工具経路TPを当該加工プログ ラムPR〇の実行順序に従って逐次図示する工具経路表 示演算部11等の工具経路図示手段を設け、前記図形表 示装置に図示されている工具経路TPの中で最後に図示 された工具経路TPに対応する動作命令コードの前記加 エプログラムPRO中のシーケンス番号SN等の実行位 置を判定するシーケンス番号判定部12等の実行位置判 定手段を設け、ワーク形状WKと工具経路TPが図示さん れている前記図形表示装置の点 Р 3 ′ 等の所望の位置 に、刃先点PL等の追加経由点を図示するカーソルキー 90、9p、9q、9r、刃先点表示制御部15等の経 由点指示手段を設け、前記図形表示装置に図示されてい る追加経由点のX2座標CD3′等の座標を判定する刃 先点座標判定部16等の経由点座標判定手段を設け、前 記経由点座標判定手段によって判定された追加経由点の 座標に基づいてGコードGCD3/等の動作命令コード を作成し、当該動作命令コードを、前記実行位置判定手 段によって判定されたシーケンス番号SN3等実行位置 のGコードGCD3等の動作命令コードの直後に追加す る形で、前記加工プログラムPRO1中に格納するGコ ード作成挿入部22等の動作命令コード追加手段を設け て構成したので、ワーク形状WKと干渉する工具経路T P4の直前までの工具経路TP1、TP2、TP3を図 形表示装置上に図示させることによって、加工プログラ ムPRO1の修正すべき部分が判定され、更に、新たに 工具経路TP3′を設定したい位置を図形表示装置上で 追加経由点によって指示することによって、加工プログ ラムPRO1に追加すべき動作命令コードが作成され、 当該動作命令コードが加工プログラム PRO1の前記修 正すべき部分に追加される。従って、工具経路チェック 中にワークと干渉する工具経路TP4が発見された場合

11

ラムPRO1の編集が行えるので、プログラマ等は、修正すべき工具経路TP4等を覚える必要もなく、新たな工具経路TP3′等の座標を計算する必要もないので、加工プログラムPRO1の編集時間を短縮することが出来る。また、工具経路TPを図形表示装置上で確認しつつ加工プログラムPROの修正を行なうことが出来るので、プログラムの修正動作と、当該修正プログラムの確認動作を表示装置上で同時に行なうことが出来、極めて便利である。

【0028】また、本発明は、加工プログラムPRO2 10 中の前記実行位置判定手段によって判定されたシーケン ス番号SN4等の実行位置に格納されているGコードG CD4等の動作命令コードを削除するGコード消去部2 3 等の動作命令コード削除手段を設けて構成したので、 無駄な工具経路TP4′までの工具経路TP1、TP 2、TP3、TP3′、TP4′を図形表示装置上に図 示させることによって、加工プログラムPRO2中の無 駄な動作命令コードが格納されている実行位置が判定さ れ、当該実行位置の動作命令コードが削除される。従っ て、工具経路チェック中に無駄な工具経路TP4′が発 20 見された場合に図形表示装置の画面を切り換えることな く加工プログラムPRO2の編集が行えるので、プログ ラマ等は、修正すべき工具経路TP4′を覚える必要が なく、加工プログラムPRO2の編集時間を短縮するこ とが出来る。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による加工プログラム編集装置の一実施 例を示す制御プロック図である。

【図2】図1に示す加工プログラム編集装置の入力装置を示す図である。

【図3】工具経路編集プログラムを示すフローチャート である。

【図4】加工プログラムの一例を示す図である。

【図5】表示装置上に、図4に示す加工プログラムに関して、全ての工具経路を図示した状態を示す図である。

【図 6·】 表示装置上に、図 4 に示す加工プログラムに関して、工具とワークが干渉する工具経路の直前までの工具経路を図示した状態を示す図である。

【図7】表示装置上で、図6に示す状態から、工具とワ

12 一クの干渉を回避し得る追加経由点を設定する様子を示す図である。

【図8】表示装置上に、図9に示す加工プログラムに関して、全ての工具経路を図示した状態を示す図である。

【図9】図4に示す加工プログラムに、工具とワークの 干渉を回避し得る動作命令コードが追加された、加工プログラムを示す図である。

【図10】表示装置上に、図9に示す加工プログラムに 関して、無駄な工具経路までの工具経路を図示した状態 を示す図である。

【図11】表示装置上で、図10に示す状態から、無駄な工具経路を消去した状態を示す図である。

【図12】表示装置上に、図13に示す加工プログラムに関して、全ての工具経路を図示した状態を示す図である。

【図13】図9に示す加工プログラムから、無駄な動作 命令コードが削除された、加工プログラムを示す図であ ス

#### 【符号の説明】

20 1……加工プログラム編集装置

6 ······ 図形表示装置 (CRT表示装置)

9 o 、9 p 、9 q 、9 r ……経由点指示手段 (カーソル キー)

10……ワーク形状図示手段(ワーク形状表示演算部)

11 ……工具経路図示手段(工具経路表示演算部)

12……実行位置判定手段(シーケンス番号判定部)

15 ……経由点指示手段(刃先点表示制御部)

16 ……経由点座標判定手段(刃先点座標判定部)

22……動作命令コード追加手段 (Gコード作成挿入 30 部)

23 ·····動作命令コード削除手段(Gコード消去部)

CD……座標 (XZ座標)

GCD······動作命令コード(Gコード)

P L ……追加経由点 (刃先点)

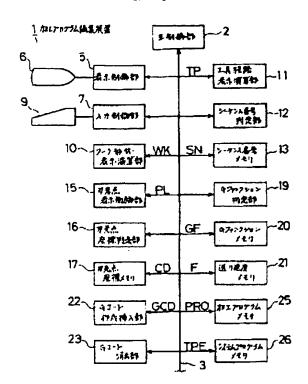
PRO……加工プログラム

SN……実行位置(シーケンス番号)

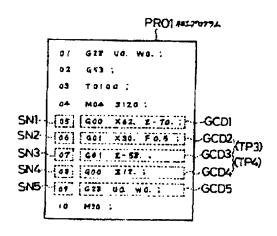
TP……工具経路

WK……ワーク形状

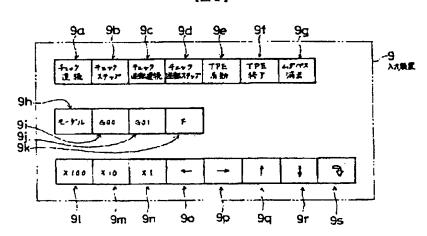




[図4]



[図2]

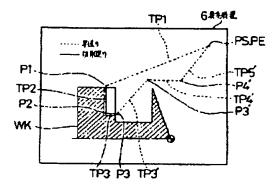


[図3]

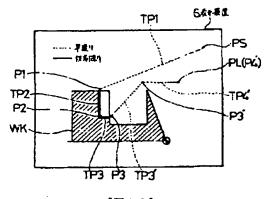
[図5]

TP1 GRIME. PSPE ----- 卓進9 START - in Misy P ·TP5 S17 TP2 工具提品表示 \_Ne PINENT P2-·P4 Yes **\$18** TPE ONT WK-素種は表すされている 工具技術のシケス Yes & S3-野後に着かけれている 看男皇S/EIF科例 工具技器カンケス TP3 **b**3 TP4 在马SSEPT格纳 オのロックラム中の SXもりで作引でいた ラーケンス参考の G3-ト・を第1特 ロファンクソン入り付 セータンル 【図6】 GO られかかり **S7** 1600 GOIJE 6种类型 **-**S6 TP1 GOOSE GX到上榜網 らメモリト格納 **S8**-PS ---- Filt 送啦推动特 DEED . S10 PI-殊点位置移動 送川連度包 TP2 FXEIL移纳 **S11** P2-对无条件,置额定价 WK-**S12** 刃无后的义工总标 削減、かたGI-Yoy-1-1 そとメモリト特特 各为ESXEIF特种 **S13** TP3 PL(P3) G.C.Fitio内容 SXEPLT紹介を シウス場を打て現 経路最小と世界 MGGJ-HFA AYR(かたらナトを カロエフマップム中の SXとりでするがかた シーケッスを表の Gコ ードの世界を追加 S14 【図7】 No JAMES ! S22 703 **S15** SHAL TPI 連加が外たGコートのシーケンスを考を (END) PS 単独川 5月11日福辆 107d) S16 P1-Yes PL(P3) TPE DFF? TP2 N. P2-WK: TP3 P3

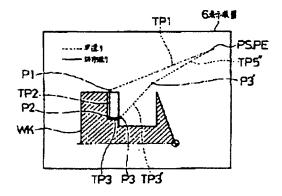
[図8]



[図10]

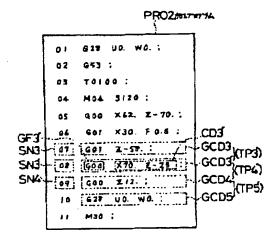


【図12】

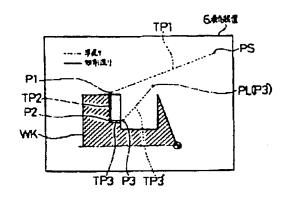


 $U_{i}^{2} =$ 

[図9]



[図11]



【図13】

